ARQ1



CORTO 1 78% (7/9)

0	1. Tomando en cuenta el mapeo de pines para el arduino Mega (https://www.arduino.cc/en/Hacking/PinMapping2560) que registro debo ejecutar para mandar un estado alto a los pines digitales (10,11,12)?. (Letras en mayúsculas).
~	2. Nombre de la memoria NO volátil del arduino MEGA A FLASH B PROM C EPROM D ROM E RAM
~	3. El módulo HC-06 no puede ser configurado como esclavo? A True B False
~	4. ¿Que letra representa el puerto para el PIN digital 11 según el pin mapping del arduino UNO? A A B B C C C C D D E E
×	 5. ¿Que partes no componen un servo motor? A Circuito integrado B Motor Stepper C Motor DC D Sistema mecánico E Driver

201602634 Page 1 of 2

~	6. A	¿No es mas sencillo usar un motor stepper unipolar que un bipolar? True False
~	7. A B C	¿Con que registros leo el estado de los pines? PINX PORTX DDRX Todas las anteriores :v
/	8. A	¿ no le puedo definir al servo motor una cantidad EXACTA de grados a girar ? True False
~	9.	Numero de pines que posee el módulo bluetooth HC-05. Únicamente el número
×	10.	(EXTRA) Segundo nombre del aux, sin tilde en minúsculas René
0	11.	(EXTRA) ¿Que es lo que se muestra en la imagen? orden de eris

201602634 Page 2 of 2

\$7\$X\$X\$ 025X24 025X2700 \$97473

CHARGE CONTRACTOR CONT